

Zadání diplomové práce

Student:

Ing. Rostislav Wierbica

Studijní program:

N2301 Strojní inženýrství

Studijní obor:

2301T013 Robotika

Téma:

Návrh a realizace demonstrační úlohy obrábění robotem
Proposal and Implementation of a Demonstration Task of a Robot
Machining

Jazyk vypracování:

čeština

Zásady pro vypracování:

1. Zpracujte analýzu dostupných řešení pro odjehlování.
2. Detailně popište zadané pracoviště.
3. Navrhněte řešení odjehlování polotovaru dle pokynů vedoucího práce. Toto řešení podložte simulací v RobotStudiu.
4. Navrhněte demonstrační programy dle pokynů vedoucího práce, tyto odlad'te na reálném pracovišti.
5. Práci doložte v elektronické podobě, konstrukční řešení v CAD systému dle pokynů vedoucího.

Seznam doporučené odborné literatury:

ČSN 01 6910 *Úprava písemností psaných strojem nebo zpracovaných textovými editory*. Praha: Český normalizační institut, srpen 2007. 48 s.

ČSN ISO 690 *Informace a dokumentace - Pravidla pro bibliografické odkazy a citace informačních zdrojů*. Praha: Český normalizační institut, 2010.

Dokumentace k pracovišti.

Application manual: MultiMove [online]. Västerås: ABB AB, Robotics, 2018 [cit. 2020-12-09]. Dostupné z: <https://abb.sluzba.cz/Pages/Public/IRC5UserDocumentationRW6/en/3HAC050961%20AM%20MultiMove%20RW%206-en.pdf>

Application manual: Force Control [online]. Västerås: ABB AB, Robotics, 2018 [cit. 2020-12-09]. Dostupné z: <https://abb.sluzba.cz/Pages/Public/IRC5UserDocumentationRW6/en/3HAC050377%20AM%20Force%20control%20RW%206-en.pdf>

Formální náležitosti a rozsah diplomové práce stanoví pokyny pro vypracování zveřejněné na webových stránkách fakulty.

Vedoucí diplomové práce: **Ing. Michal Vocetka**

Datum zadání: 18.12.2020

Datum odevzdání: 17.05.2021

prof. Dr. Ing. Petr Novák
vedoucí katedry

prof. Ing. Robert Čep, Ph.D.
děkan fakulty